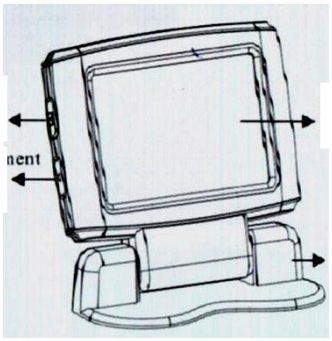
SPY

MANUAL DE USUARIO

Pantalla TFT



Presione el botón de ajustes una vez para entrar al modo ajustes, presione de nuevo el botón para seleccionar y configurar la luminosidad, chroma, contraste y longitud del monitor.

Instrucciones de uso

Este sistema está diseñado para proporcionar una advertencia para asistir la conducción detectando objetos que estén parados cuando conduce en reversa o presiona el freno durante la conducción. Consta de un modulo de control inalámbrico, un sensor ultrasónico, cámara COMS y un monitor TFT de 3”. La estructura del producto es elegante, características de diseño de cubierta automática personalizada que son muy razonables. El sistema es seguro, simple y confiable, y mantiene su rendimiento excepcional y durabilidad en uso, puede ayudarlo a manejar para evitar accidentes cuando el vehículo este marcha atrás detectando automáticamente objetos detrás del vehículo.

Funciones y características

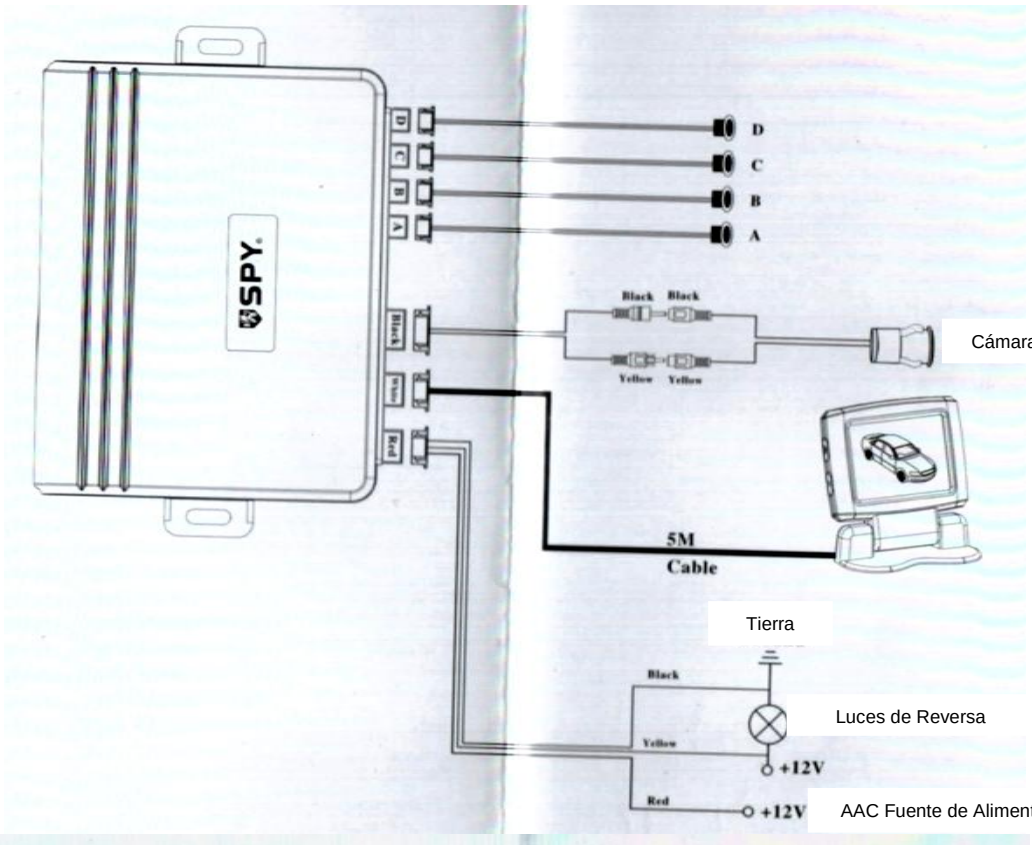
Un monitor de espejo retrovisor y sensor de estacionamiento combinados como diseño 2 en 1, estacionamiento asistido por un recordatorio sonoro, lectura de dígitos, localización de objetos reales y longitud de escala. El monitor TFT se levantara automáticamente cuando conduzca en reversa, y se bajara automáticamente cuando la reversa pare.

1. El sistema se levantara automáticamente y comenzara la detección de objetos reales cuando conduzca en reversa.
2. Mini. Cámara de visión nocturna CDM (420TV / grados de ángulo 170) con alta definición.
3. Larga distocia de detección del sensor de hasta 2 metros. La cámara transmitirá la señal al monitor, la situación detrás del coche estará bajo control como el usuario pueda ver todo detrás del carro a través del monitor.
4. Cuando conduzca en reversa la alarma emitirá un recordatorio sonoro.
5. Alta calidad de la cámara y el sensor ultrasónico, pasan la prueba de uso.
6. Diseño de esquema inteligente, integrado con dashboard perfectly. Anti-interferencia de ondas electromagnéticas fuertes.

II. Información técnica:

1. Voltaje de operación: 10.8V ~ 15V
2. Corriente de operación: ≤260mA
3. Poder máximo: 4W
4. Temperatura de operación: -30 °C ~ +75 °C
5. Distancia de detección: 2.0 ~ 0.3 M
6. Sirena integrada: 75 ~ 80dB

Diagrama de cableado

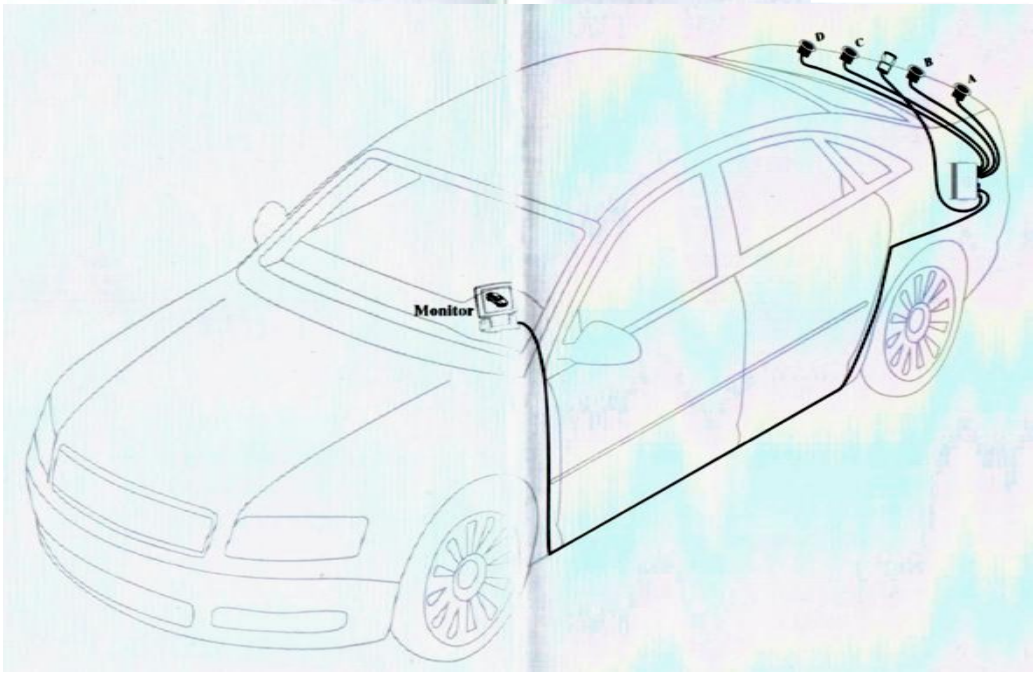


Cámara

Tierra

Luces de Reversa

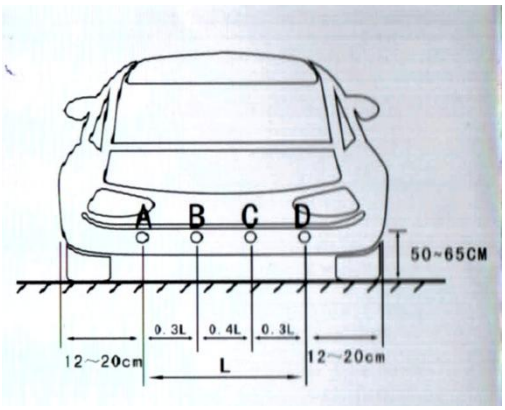
AAC Fuente de Alimentación

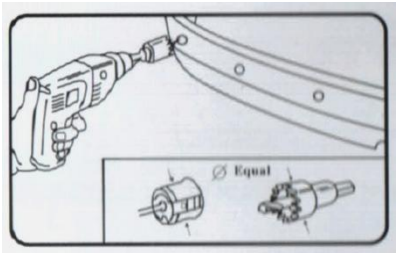


Nota:

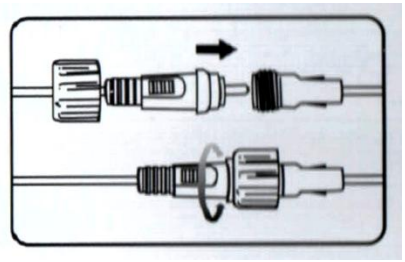
1. Ajuste este sistema en un vehículo usando una fuente de alimentación de 12V con tierra negativa.
2. Es sugerido instalar este sistema por técnicos calificados.
3. Asegúrese de que todos los cables estén acomodados correctamente, evitando altas temperaturas y un alto voltaje.
4. La conexión de cableado debería ser tapada por cinta aislante.
5. Después de completar la instalación, por favor pruebe primero.

Instalación del Sensor

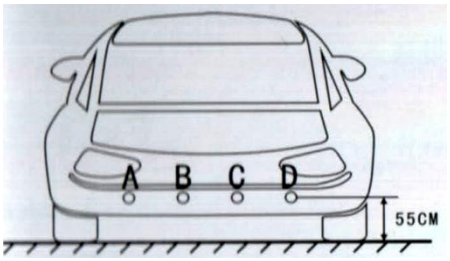




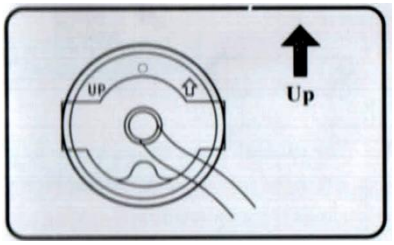
Por favor asegúrese de que el diámetro del taladro es el mismo que el del sensor antes de taladrar.



Ponga el enchufe impermeable en la terminal y después atornille.



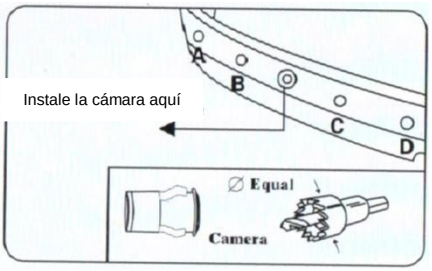
La altura del centro del sensor al piso debe ser entre 50 ~ 65 CM desde el suelo, la mejor altura es 55CM.

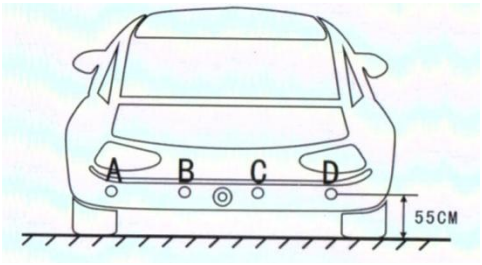


Por favor instale correctamente de acuerdo a la imagen anterior para evitar una advertencia equivocada.

Si la instalación flake no está disponible, por favor recorte el borde del sensor como es mostrado en la imagen anterior.

Instalación de la Cámara





La altura del centro del sensor al piso debe ser entre 50 ~ 65 CM desde el suelo, la mejor altura es 55CM.

Prueba de la Cámara

1. El diámetro de la cabeza del taladro debe ser igual que el de la cámara
2. Después de que la instalación este completa, por favor encienda la ACC y cambie a reversa después cheque si el monitor está trabajando adecuadamente.
3. Ajuste el monitor hasta que muestre una imagen perfecta

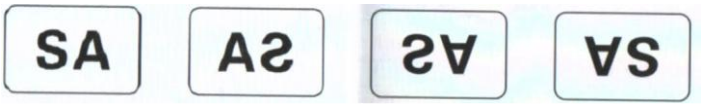
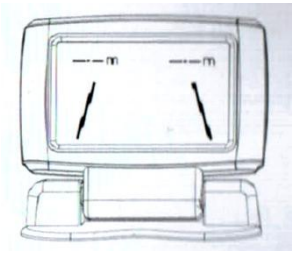


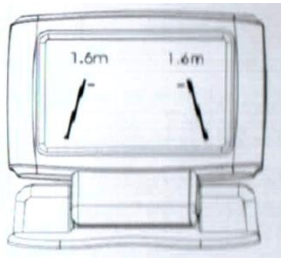
Imagen Normal | Imagen Invertida | Imagen Volteada | Imagen volteada e invertida

Pantalla de Reversa

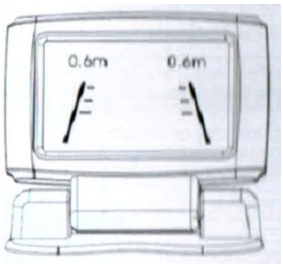
Cuando la distocia del obstáculo es más de 2.0m o no hay ningún obstáculo atrás.



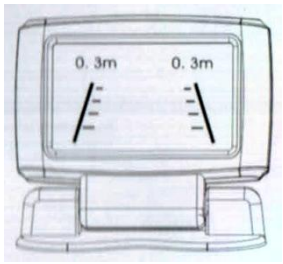
Cuando la distancia del obstáculo está entre 2.0m y 1.3m la cual es un área segura, la regla escaladora cambiara a verde.



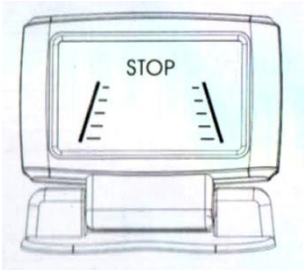
Cuando la distancia del obstáculo está entre 1.2m y 0.6, la cual es un área de desaceleración, la regla escaladora cambiara a amarillo.



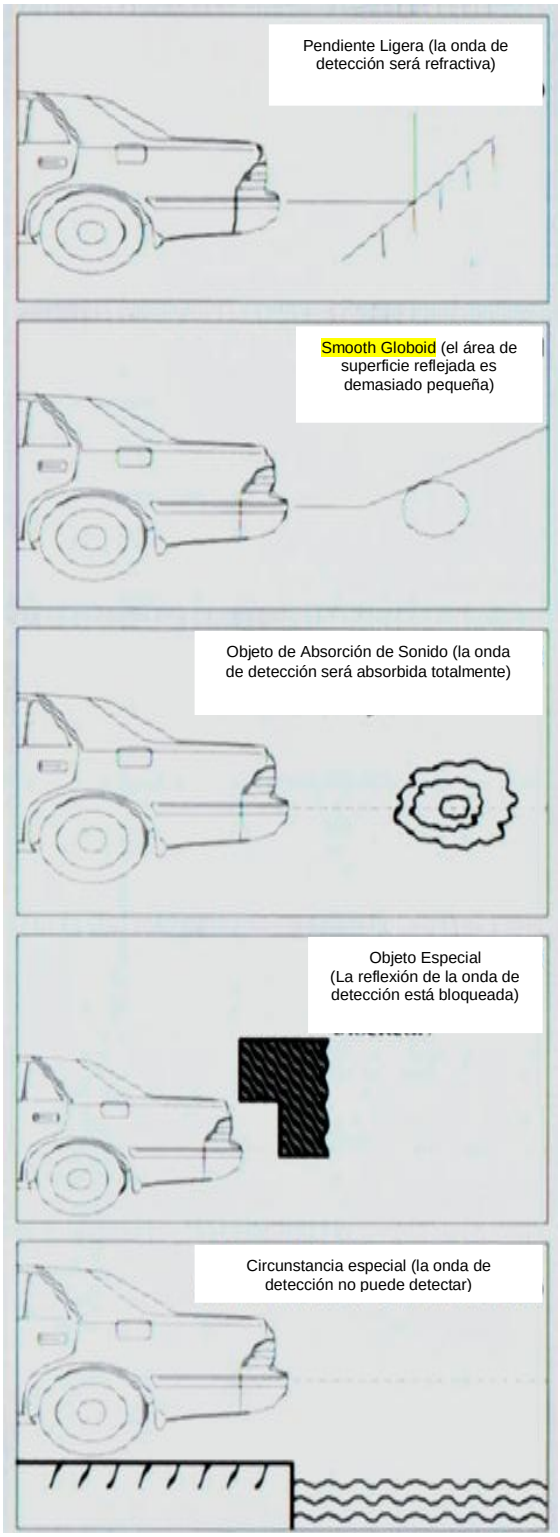
Cuando la distancia del obstáculo está entre 0.5m y 0.3m la cual es un área de advertencia, la regla escaladora cambiara a rojo.



Cuando la distancia del obstáculo es menor que 0.3m la cual es un área de riesgo, mostrara “STOP” (alto).



Avisos Especiales
Las siguientes condiciones afectaran la veracidad de la detección.


Pendiente Ligera (la onda de detección será refractiva)
Smooth Globoid (el área de superficie reflejada es demasiado pequeña)
Objeto de Absorción de Sonido (la onda de detección será absorbida totalmente)
Objeto Especial
(La reflexión de la onda de detección está bloqueada)
Circunstancia especial (la onda de detección no puede detectar)

- Después de terminar la instalación, el conductor debe asegurarse de que todas las funciones estén normales, después utilice el sistema.
- Tormenta. Inductive dirt or destroyed action afectaran el resultado de la detección.
- Ya que el producto solo contribuye a alertar auxiliarmente, la compañía no tiene responsabilidad por ningún accidente.

Solución de Problemas

1. No se muestra después de la instalación.

A. Checar si la conexión del cable de corriente es correcta
B. Checar si la llave del coche está en posición encendido ACC y después cambie a reversa (luces de estacionamiento están encendidas).
C. Checar todas las conexiones de los cables.

2. Has display but not entered reversing shift

Checar si la corriente de la unidad del cerebro está conectada con polaridad positive de la

3. Recordad sensores incorrectos

A. Checar si está conectado correctamente el cable del sensor a la unidad cerebro.
B. Checar si el cable del sensor está roto.

4. La posición y muestra del obstáculo es inconsistente.

Checar la conexión de los cables de los sensores A, B, C, D a las tomas A, B, C, D de la unidad cerebro respectivamente.

5. El display muestra 0.5m o 0.6m (no hay obstáculos detrás del coche) cuando cambia a reversa

A. Checar si la altura de instalación de los sensores tiene los requerimientos necesarios.
B. Checar si los sensores están puestos hacia arriba o hacia abajo.
C. Checar si los sensores están inclinados hacia abajo.